

特許協力条約

PCT

特許性に関する国際予備報告（特許協力条約第二章）

（法第 12 条、法施行規則第 56 条）
〔PCT36 条及び PCT 規則 70〕

REC'D 02 MAR 2006

WIPO

PCT

出願人又は代理人 の書類記号 THK-5143PCT	今後の手続きについては、様式 PCT/IPEA/416 を参照すること。	
国際出願番号 PCT/JP2005/000992	国際出願日 (日.月.年) 26.01.2005	優先日 (日.月.年) 30.01.2004
国際特許分類 (IPC) Int.Cl. E05F15/14(2006.01), A47B88/00(2006.01)		
出願人 (氏名又は名称) THK株式会社		

- この報告書は、PCT35 条に基づきこの国際予備審査機関で作成された国際予備審査報告である。
法施行規則第 57 条 (PCT36 条) の規定に従い送付する。
- この国際予備審査報告は、この表紙を含めて全部で 5 ページからなる。
- この報告には次の附属物件も添付されている。
 - ☒ 附属書類は全部で 7 ページである。
 - ☒ 補正されて、この報告の基礎とされた及び／又はこの国際予備審査機関が認めた訂正を含む明細書、請求の範囲及び／又は図面の用紙 (PCT 規則 70.16 及び実施細則第 607 号参照)
 - ☐ 第 I 欄 4. 及び補充欄に示したように、出願時における国際出願の開示の範囲を超えた補正を含むものとこの国際予備審査機関が認定した差替え用紙
 - ☐ 電子媒体は全部で (電子媒体の種類、数を示す)。
配列表に関する補充欄に示すように、電子形式による配列表又は配列表に関連するテーブルを含む。
(実施細則第 802 号参照)
- この国際予備審査報告は、次の内容を含む。
 - ☒ 第 I 欄 国際予備審査報告の基礎
 - ☐ 第 II 欄 優先権
 - ☐ 第 III 欄 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての国際予備審査報告の不作成
 - ☒ 第 IV 欄 発明の単一性の欠如
 - ☒ 第 V 欄 PCT35 条 (2) に規定する新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解、それを裏付けるための文献及び説明
 - ☐ 第 VI 欄 ある種の引用文献
 - ☐ 第 VII 欄 国際出願の不備
 - ☐ 第 VIII 欄 国際出願に対する意見

国際予備審査の請求書を受理した日 30.11.2005	国際予備審査報告を作成した日 16.02.2006	
名称及びあて先 日本国特許庁 (IPEA/JP) 郵便番号 100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目 4 番 3 号	特許庁審査官 (権限のある職員) 引地 麻由子	2R 9817
電話番号 03-3581-1101 内線 3285		

様式 PCT/IPEA/409 (表紙) (2005 年 4 月)

第 I 欄 報告の基礎

1. 言語に関し、この予備審査報告は以下のものを基礎とした。

- ☒ 出願時の言語による国際出願
☐ 出願時の言語から次の目的のための言語である _____ 語に翻訳された、この国際出願の翻訳文
☐ 国際調査 (PCT規則12.3(a)及び23.1(b))
☐ 国際公開 (PCT規則12.4(a))
☐ 国際予備審査 (PCT規則55.2(a)又は55.3(a))

2. この報告は下記の出願書類を基礎とした。(法第6条(PCT14条)の規定に基づく命令に应答するために提出された差替え用紙は、この報告において「出願時」とし、この報告に添付していない。)

☐ 出願時の国際出願書類

☒ 明細書

第 1, 4-14 _____ ページ、出願時に提出されたもの
 第 2, 2/1, 3, 3/1 _____ ページ*, 30, 11, 2005 付けで国際予備審査機関が受理したもの
 第 _____ ページ*, _____ 付けで国際予備審査機関が受理したもの

☒ 請求の範囲

第 2, 6, 13, 14 _____ 項、出願時に提出されたもの
 第 _____ 項*, PCT19条の規定に基づき補正されたもの
 第 1, 4, 5, 7, 9, 11, 12, 15 _____ 項*, 30, 11, 2005 付けで国際予備審査機関が受理したもの
 第 _____ 項*, _____ 付けで国際予備審査機関が受理したもの

☒ 図面

第 1-12 _____ ページ/図、出願時に提出されたもの
 第 _____ ページ/図*, _____ 付けで国際予備審査機関が受理したもの
 第 _____ ページ/図*, _____ 付けで国際予備審査機関が受理したもの

☐ 配列表又は関連するテーブル

配列表に関する補充欄を参照すること。

3. ☒ 補正により、下記の書類が削除された。

☐ 明細書 第 _____ ページ
☒ 請求の範囲 第 3, 8, 10 _____ 項
☐ 図面 第 _____ ページ/図
☐ 配列表 (具体的に記載すること) _____
☐ 配列表に関連するテーブル (具体的に記載すること) _____

4. ☐ この報告は、補充欄に示したように、この報告に添付されかつ以下に示した補正が出願時における開示の範囲を超えてされたものと認められるので、その補正がされなかったものとして作成した。(PCT規則70.2(c))

☐ 明細書 第 _____ ページ
☐ 請求の範囲 第 _____ 項
☐ 図面 第 _____ ページ/図
☐ 配列表 (具体的に記載すること) _____
☐ 配列表に関連するテーブル (具体的に記載すること) _____

* 4. に該当する場合、その用紙に "superseded" と記入されることがある。

第IV欄 発明の単一性の欠如

1. ☐ 請求の範囲の減縮又は追加手数料の納付命令書に対して、出願人は、規定期間内に、
- ☐ 請求の範囲を減縮した。
 - ☐ 追加手数料を納付した。
 - ☐ 追加手数料及び、該当する場合には、異議申立手数料の納付と共に、異議を申し立てた。
 - ☐ 追加手数料の納付と共に異議を申し立てたが、規定の異議申立手数料を支払わなかった。
 - ☐ 請求の範囲の減縮も、追加手数料の納付もしなかった。
2. ☒ 国際予備審査機関は、次の理由により発明の単一性の要件を満たしていないと判断したが、PCT規則68.1の規定に従い、請求の範囲の減縮及び追加手数料の納付を出願人に求めないこととした。
3. 国際予備審査機関は、PCT規則13.1、13.2及び13.3に規定する発明の単一性を次のように判断する。

☐ 満足する。

☒ 以下の理由により満足しない。

請求の範囲1に係る発明と、請求の範囲2, 4-7, 9, 11-15に係る発明とに共通する事項は、「移動体と、第1の支持部材に回転自在に支持された回転部材と、回転部材を回転させる駆動手段と、固定側に固定される第2の支持部材と、第1と第2の支持部材の間に介在する弾性部材とを具備する駆動機構を備える移動体駆動装置」である。

しかしながら、調査の結果、上記の事項は文献 JP 8-158737 A (ルミッター工業株式会社), 1996, 6, 18 に開示されていることが明らかとなった。したがって、上記の事項は、PCT規則13.2の第2文の意味における「特別な技術的特徴」に相当しない。

また、請求の範囲1に係る発明と、請求の範囲2, 4-7, 9, 11-15に係る発明との間に、他に共通の「特別な技術的特徴」も存在しないから、請求の範囲に係る発明は、単一の一般的発明概念を形成するように連関しているものとは認められない。

4. したがって、国際出願の次の部分について、この報告を作成した。

☒ すべての部分

☐ 請求の範囲

に関する部分

第V欄 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての法第12条(PCT35条(2))に定める見解、
それを裏付ける文献及び説明

1. 見解

新規性 (N)	請求の範囲	2, 4, 7, 9, 11-15	有
	請求の範囲	1, 5, 6	無
進歩性 (IS)	請求の範囲		有
	請求の範囲	1, 2, 4-7, 9, 11-15	無
産業上の利用可能性 (IA)	請求の範囲	1, 2, 4-7, 9, 11-15	有
	請求の範囲		無

2. 文献及び説明 (PCT規則 70.7)

文献1: JP 8-158737 A (ルミッター工業株式会社) 1996.06.18,
【0022】 - 【0026】, 図4-5 (ファミリーなし)

文献2: JP 11-94455 A (株式会社三協精機製作所) 1999.04.09,
【0029】 - 【0034】, 【0051】 - 【0086】, 図1-7 (ファミリーなし)

(請求の範囲1, 5, 6について)

請求の範囲1, 5及び6に係る発明は、文献1から新規性及び進歩性を有さない。
文献1に記載される発明の「サッシ1」、「可動フレーム13」、「駆動ホイール16」、「ホイール系駆動手段15」、「取付フレーム11」及び「圧縮スプリング17」が、前記請求の範囲に記載される発明の「移動体」、「第1の支持部材」、「回転部材」、「駆動手段」、「第2の支持部材」及び「弾性部材」にそれぞれ相当する。

また、請求の範囲5に関し、文献1には、第1の支持部材が第2の支持部材に支持軸を介して揺動自在に支持され、弾性部材により自由部が移動体に近づくように付勢されている点が開示されている。

さらに、請求の範囲6に関し、文献1には、回転部材がローラからなり、移動体に接触し、摩擦力により移動体を駆動することが開示されている。

(請求の範囲2について)

請求の範囲2に係る発明は、文献1及び文献2から進歩性を有さない。文献2の【0061】にはクラッチ手段が開示されており、これを文献1記載の発明に付加することは当業者にとって容易になし得ることである。

(請求の範囲4について)

請求の範囲4に係る発明は、文献1及び文献2から進歩性を有さない。文献2には、第1の支持部材を移動体に対して直線的に移動自在に支持することが開示されている。この記載を参照し、文献1に記載された発明における第1の支持部材を第2の支持部材に直線的に移動自在に構成することは当業者にとって容易である。

(請求の範囲7, 9, 11, 12について)

請求の範囲7, 9, 11, 12に係る発明は、文献1及び文献2から進歩性を有さない。文献1に記載される移動体駆動装置を、文献2に記載されるように、装置枠体に出し入れ可能な引出し駆動機構に適用することは当業者にとって容易である。

補充欄

いずれかの欄の大きさが足りない場合

第 V.2 欄の続き

(請求の範囲 13, 14 について)

請求の範囲 13, 14 に係る発明は、文献 1 及び文献 2 から進歩性を有さない。回転部材をローラから構成し、摩擦力により移動体を駆動すること、および、ローラの少なくとも表面を合成樹脂材から構成することは、文献 1 (【0022】参照)、文献 2 (【0062】参照) のいずれにも開示されている。

(請求の範囲 15 について)

請求の範囲 15 に係る発明は、文献 1 及び文献 2 から進歩性を有さない。文献 2 の【0062】—【0064】には、引出しのローラ接触面に、ローラとの間で摩擦力を発生する「ゴムラバー11f」(ランナー) を設けた点が開示されている。

動体を所定方向に移動させることができる移動体駆動装置を提供することを第1
目的とする。

〔0006〕

また、本発明は構成が簡単な引き出し駆動機構を設けるだけで引出しを引出し
引き込めることができ、且つ高級感を演出できる自動引出し装置を提供すること
を第2目的とする。

課題を解決するための手段

〔0007〕

上記第1目的を達成するため本発明は、所定方向に移動自在に配置された移動
体と、第1の支持部材に回転自在に支持された回転部材と該回転部材を回転させ
る駆動手段と固定側に固定される第2の支持部材と第1と第2の支持部材の間に
介在する弾性部材とを具備する駆動機構を備え、移動体に、駆動機構の回転部材
を弾性部材の弾性力を用いて所定の力で係合させ、回転部材を回転駆動させるこ
とにより、該移動体を移動させることを特徴とする移動体駆動装置にある。

また、上記移動体駆動装置において、回転部材と駆動手段の間に駆動手段の駆
動力を該回転部材に伝達・遮断するクラッチ手段を設けたことを特徴とする。

また、上記移動体駆動装置において、第1の支持部材は、第2の支持部材に直
線的に移動自在に支持され且つ弾性部材により移動体に近づくように付勢されて
いることを特徴とする。

また、上記移動体駆動装置において、第1の支持部材は、第2の支持部材に支
持軸を介して揺動自在に支持され且つ弾性部材により自由端部が移動体に近づく
ように付勢されていることを特徴とする。

また、上記移動体駆動装置において、回転部材はローラからなり、移動体に接
触し、該ローラと該移動体間の摩擦力により該移動体を駆動することを特徴とす

る。

また、上記移動体駆動装置において、ローラは少なくとも表面が合成樹脂材からなることを特徴とする。このようにローラの少なくとも表面が合成樹脂材とすることにより、合成樹脂材に適切な合成樹脂（例えばウレタン樹脂）を用いると、移動体の間で適切

な摩擦力を発生させることができる。

また、上記移動体駆動装置において、前記移動体には回転部材に係合する係合部材を設けたことを特徴とする。

また、上記移動体駆動装置において、前記回転部材はローラであり、前記係合部材は該ローラとの間で摩擦力を発生するランナーであることを特徴とする。

また、本発明は上記移動体駆動装置において、前記回転部材はピニオンであり、前記係合部材は該ピニオンと噛合するラックであることを特徴とする。

〔 0 0 0 8 〕

上記第 2 目的を達成するため、本発明は、装置枠体に出し入れ可能な引出しと、第 1 の支持部材に回転自在に支持された回転部材と該回転部材を回転させる駆動手段と装置枠体に固定される第 2 の支持部材と前記第 1 と第 2 の支持部材の間に介在する弾性部材とを具備する引き出し駆動機構を備え、引出しの下面に引き出し駆動機構の回転部材を弾性部材の弾性力を用いて所定の力で係合させ、該回転部材を駆動手段で回転駆動させることにより、該引出しを引出し方向及び引き込む方向に移動させて装置枠体に出し入れすることを特徴とする自動引出し装置にある。

また、上記自動引出し装置において、回転部材と駆動手段の間に駆動手段の駆動力を回転部材に伝達・遮断するクラッチ手段を設けたことを特徴とする。

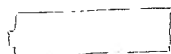
また、上記自動引出し装置において、第 1 の支持部材は第 2 の支持部材に直線的に移動自在に支持され、且つ弾性部材により引出しに近づくように付勢されていることを特徴とする。

また、上記自動引出し装置において、第 1 の支持部材は第 2 の支持部材に支持軸を介して揺動自在に支持され、且つ弾性部材により自由端部が引出しに近づくように付勢されていることを特徴とする。



3/1

また、上記自動引出し装置において、回転部材はローラからなり、引出しに接
触し、



請求の範囲

1. (補正後) 所定方向に移動自在に配置された移動体と、第1の支持部材に回転自在に支持された回転部材と該回転部材を回転させる駆動手段と固定側に固定される第2の支持部材と前記第1と第2の支持部材の間に介在する弾性部材とを具備する駆動機構を備え、

前記移動体に、前記駆動機構の回転部材を前記弾性部材の弾性力を用いて所定の力で係合させ、前記回転部材を回転駆動させることにより、該移動体を移動させることを特徴とする移動体駆動装置。

2. 請求の範囲第1項に記載の移動体駆動装置において、

前記回転部材と前記駆動手段の間に該駆動手段の駆動力を該回転部材に伝達・遮断するクラッチ手段を設けたことを特徴とする移動体駆動装置。

3. (削除)

4. (補正後) 請求の範囲第1項又は第2項に記載の移動体駆動装置において、

前記第1の支持部材は、前記第2の支持部材に直線的に移動自在に支持され且つ前記弾性部材により前記移動体に近づくように付勢されていることを特徴とする移動体駆動装置。

5. (補正後) 請求の範囲第1項又は第2項に記載の移動体駆動装置において、

前記第1の支持部材は、前記第2の支持部材に支持軸を介して揺動自在に支持され且つ前記弾性部材により自由端部が前記移動体に近づくように付勢されていることを特徴とする移動体駆動装置。

6. 請求の範囲第1項乃至第5項のいずれか1項に記載の移動体駆動装置において、

前記回転部材はローラからなり、前記移動体に接触し、該ローラと該移動体間

の摩擦力により該移動体を駆動することを特徴とする移動体駆動装置。

7. (補正後) 装置枠体に出し入れ可能な引出しと、第1の支持部材に回転自在に支持された回転部材と該回転部材を回転させる駆動手段と前記装置枠体に固定される第2の支持部材と前記第1と第2の支持部材の間に介在する弾性部材とを具備する引き出し駆動機構を備え、

前記引出しの下面に前記引き出し駆動機構の回転部材を前記弾性部材の弾性力を用いて所定の力で係合させ、該回転部材を前記駆動手段で回転駆動させることにより、該引出しを引出し方向及び引き込む方向に移動させて前記装置枠体に出し入れすることを特徴とする自動引出し装置。

8. (削除)

9. (補正後) 請求の範囲第7項に記載の自動引出し装置において、

前記回転部材と前記駆動手段の間に該駆動手段の駆動力を該回転部材に伝達・遮断するクラッチ手段を設けたことを特徴とする自動引出し装置。

10. (削除)

11. (補正後) 請求の範囲第7項又は第9項に記載の自動引出し装置において、前記第1の支持部材は、前記第2の支持部材に直線的に移動自在に支持され且つ前記弾性部材により前記引出しに近づくように付勢されていることを特徴とする自動引出し装置。

12. (補正後) 請求の範囲第7項又は第9項に記載の自動引出し装置において、前記第1の支持部材は、前記第2の支持部材に支持軸を介して揺動自在に支持され且つ前記弾性部材により自由端部が前記引出しに近づくように付勢されていることを特徴とする自動引出し装置。

13. 請求の範囲第7項乃至第12項のいずれか1項に記載の自動引出し装置において、

前記回転部材はローラからなり、前記引出しに接触し、該ローラと該引出し間の摩擦力により該引出しを駆動することを特徴とする自動引出し装置。

14. 請求の範囲第13項に記載の自動引出し装置において、

前記ローラの少なくとも表面は合成樹脂材からなることを特徴とする自動引出し装置。

15. (補正後)請求の範囲第13項又は第14項に記載の自動引出し装置において、

前記引出しの前記ローラ接触面に前記ローラとの間で摩擦力を発生するランナーを設けたことを特徴とする自動引出し装置。